

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

02-210955

(43) Date of publication of application: 22.08.1990

(51)Int.CI.

H04N 1/32

H04L 5/14

H04L 29/08

(21)Application number : 01-030028

-030028 (71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing:

10.02.1989

(72)Inventor: YOSHIDA TAKEHIRO

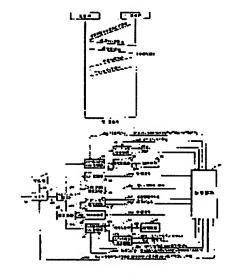
YAGUCHI TATSUYA

## (54) PICTURE COMMUNICATION SYSTEM

## (57)Abstract:

PURPOSE: To decrease the time required for deciding an optimum transmission speed by allowing a receiver side to inform the designation of falling back the transmission speed in plural optional stages when a sender side is failed in the reception of a signal at a stated transmission speed.

CONSTITUTION: The maximum time when consecutive data '1' are received is discriminated and when the maximum time is 0.7sec or over, a picture signal is received at the present transmission speed according to the result of discrimination. When the maximum time is 0.6sec or over and less than 0.7sec, the reception of a unique signal subject to one stage fall-back is implemented. When the maximum time is 0.6sec or over



and less than 0.6sec, the reception of a unique signal subject to two-stage fall-back is implemented. When the maximum time is less than 0.5sec, the reception of a unique signal subject to three-stage fall-back is implemented. That is, the receiver side commands the transmission of a back word signal and a training/unique signal subject to 1-stage fall back to a sender side.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Searching PAJ Page 2 of 2



[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

THIS PAGE BLANK (USPTO)

⑩日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

# ◎ 公開特許公報(A) 平2-210955

®Int. Cl. 5

庁内整理番号 識別記号

每公開 平成 2年(1990) 8月22日

H 04 N H 04 L 29/08

6940-5C 8948-5K Z

> H 04 L 13/00 8948-5K

307

審査請求 未請求 請求項の数 2 (全20頁)

画像通信方式 60発明の名称

> 頭 平1-30028 ②特

頤 平1(1989)2月10日 ②出

武 弘 @発 明 H 達 也 矢 口

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社内 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社内

@発 明 者 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社 の出 願 人

弁理士 谷 義 一 個代 理 人

明

の段階でのフォールバックを決定することを特徴 とする請求項第1項記載の画像通信方式。

1. 発明の名称

画像通信方式

(以下余白)

## 2. 特許請求の範囲

1)複数の伝送スピードで通信可能でかつ、全二 重通信が可能な画像通信方式において、受信側 が受信可能な伝送スピードを宣言した後、送信側 は該受信可能な伝送スピードに対応した伝送ス ピードを宣言し、引き続いてその宣言した伝送ス ビードでの画信号の伝送を開始し、受信側は該伝 送スピードでの画信号の受信に失敗した時には、 送信側に対して、バックワードによってその失敗 した旨を伝送し、引き続いて伝送スピードを複数 の任意の段階でフォールバックすることの指示を 行うことを特徴とする画像通信方式。

2) 前記受信側は、趣信号の直前に送出されるト レーニング信号を受信している間に、複数の任意

. .



#### 〔産業上の利用分野〕

本発明は、全二重通信可能な画像通信方式に関するもので、さらに詳述すれば、本発明は例えばファクシミリ装置、特に複数の通信速度で通信可能で、かつ、全二重通信可能なファクシミリ装置に好通な、画像通信方式に関するものである。

### 〔従来の技術〕

複数の通信速度で通信可能なファクシミリ装置としては、CCITT 勧告 T4に規定される G3規格のファクシミリ装置がよく知られている。まず、従来の G3 規格のファクシミリ装置における通信速度の決定手順を以下に説明する。

G3規格のファクシミリ装置においては、高速での画像伝送に先立って、トレーニング信号、ならびに、トレーニングチェック信号を用いて、回線特性に適合する様に受信機側の自動等化器の調整を行い、かつ、この調整の結果を判定して、トレーニングに成功したことを表わす信号か、トレー

側から、 CFR (受信準備確認) 信号が返信されると、引き続き伝送する画信号の伝送スピードも指定される。

トレーニングチェック (TCF) は、グループ3変調システムを通して送出され、トレーニングを確かめ、このスピードでチャンネルが使用できるかどうかを最初に表示する信号である。このTCF 信号のフォーマットは、1.5 秒±10% 間の °0° 違続信号である。TCF 信号の直前に送出されるトレーニングは、受信モデムを適切に調整するための同期信号である。この同期信号は、キャリア校出にもし必要ならば、AGC (自動利得制御) . タイミング同期、等化器の収れんおよびディスクランブラの同期に用いられる。

CFR(受信準備確認) 信号とFTT(トレーン失敗) 信号は、それぞれ受信機側が送出するメッセージ 前応答信号である。

受信準備確認 (CFR) 信号は、メッセージ前手順がすべて終了し、メッセージ送出を開始してよいことを確認するディジタル応答信号である。

ニングに失敗して、再トレーニングを要求することを表わす信号のいずれかを受信機から送信機に伝送する。

第7図(1)、(2) には、従来のG3規格のファクシ ミリ装置の通信制御手順の一例を示す。

第7図(1),(2) において、中央線から左側の信号は、送信機側(発呼局)下が送信する信号であり、中央線から右側の信号は、受信機側(被呼局)Rが送信する信号である。

本図において、NSF(非標準装置) 信号. CSI(被呼易識別) 信号. DIS(ディジタル識別) 信号は、初期識別信号であり、受信機側が自機のファクシミリとしての機能を相手機の送信機側に伝えるための信号である。

また、NSS (非標準装置設定) 信号、TSI (送信局 識別) 信号、DCS (ディジタル命令) 信号は、送信 機側が送出する受信命令信号であり、これから送 信を行うモードを指定するための信号である。送 信機側からこれらの信号が送信された後に、トレ ーニングチェック (TCF) 信号が送信され、受信機

トレイン失敗 (FTT) 信号は、メッセージ前手順の全郎又は一部を削除し、グループ 3 変調システムの再トレーニングを要求するオブションのディジタル応答信号である。

ここで、受信機側では、TCF 信号を受信した時に、TCF 信号が表示する伝送スピードでチャンネルが使用できる(この場合はCFR 信号を送出する)、あるいは、使用できない(この場合はFTT 信号を送出する)の2つの判断しかできない。

PIX は、メッセージとしての画信号である。この画信号の送信の直前に、トレーニング信号が送出される。

EOP は、手順終了信号である。EOP 信号はファクシミリ情報のページ 1 枚の終わりを示し、手順のフェーズ B (ブリメッセージ手順)の始めに変ることを示す信号である。

MCF は、全メッセージが受信され、追加メッセージが続いてもよいことを示すメッセージ確認信号である。

ここで、第7図(1)、第7図(2) において、送

受信擞ともに、2400b/s 、4800b/s 、7200b/s 、 9600b/s の伝送スピードで伝送する機能を有して いるものとする。

第7図(1) の場合は、送信機側9500b/s の伝送スピードで伝送することを試み、受信機側では、TCF 信号を正しく受信できたので、CFR 信号を正しく受信できたので、CFR 信号を正したが行われた例の号を受信をあから、CFR 信号を受信して、CFR 信号を受信して、CFR 信号を受信して、CFR 信号を受信して、CFR 信号を受信して、出出断機能は、カカムのでは、出して、カカムのでは、のよれたTCF 信号をするのし、1・0 砂時には、連続により、1・0 砂時には、FTT 信号を受信できない時には、FTT 信号を送出して、「0」のデータを受信できない時には、FTT 信号を送出して、「0」のデータを受信できない時には、FTT 信号を送出している。

第 6 図 (2) は、回線状況が悪いケースの例を示したものである。まず、送信機側で 9 6 0 0 b/s で伝送することを試みたが、受信機側では、回線状況

側は、それでもTCF 信号を正しく受信できないので、FTT 信号を送出する。そのため送信機側は、4800b/s でのTCF 信号に対して、FTT 信号を2回受信したことになるので、次に、2400b/s で伝送することを試み、受信機側は、TCF 信号をはじめて正しく受信できたので、CFR 信号を送出し、続いて2400b/s で画信号の伝送が行われる。

## (発明が解決しようとする課題)

ところが、上記の従来例では、指定の伝送スピードでの画信号の伝送ができるか否かをチェックする回線状態チェック信号 (TCF信号) に対して、受信機側でその指定の伝送スピードでの伝送ができるか、あるいはその指定の伝送スピードでの伝送ができないかの 2 つの判断しかできないという問題がある。具体的には、第6図(2) に示す場に、回線状況が悪い場合には、9600b/s から順に7200b/s 、4800b/s 、2400b/s ヘフォールバックしていくので、前手順に対して非常に莫大な処理時間がかかってしまうという大きな欠点があっ

が悪いためTCF 信号を正しく受信できないので、FTT 信号を送出する。送信機側は、FTT 信号の受信に対応して、次に、7200b/s で伝送することを試み、受信機側は、TCF 信号をまだ正しく受信できないので、FTT 信号を再度送出する。そのため送信機側は、次に4800b/s で伝送することを試み、受信機側は、TCF 信号をまだ正しく受信できないので、FTT 信号を再度送出する。

送信機側は、上述のように 3 6 0 0 b / s あるいは 7 2 0 0 b / s の T CF 信号に対して、FTT 信号を受信した時には、すぐに 7 2 0 0 b / s . 48 0 0 b / s での T CF 信号へ移行する。しかし、送信機側は 48 0 0 b / s あるいは、 2 4 0 0 b / s の T CF 信号に対しては、 FTT 信号を 2 回受信した時にはじめて、 2 4 0 0 b / s での T CF 信号の送信。あるいは回線断へ移行するようにしている。この理由は、 48 0 0 b / s . 2 4 0 0 b / s では、なるべく、そのスピードで伝送を試みたいためである。

このような通信制御を行うので、送信機側は、 引き続き4800b/s で伝送することを試み、受信機

te .

さらに、将来のGJ規格のファクシミリを展望すると、1200b/s ・ 14400b/s ・ 19200b/sの伝送スピードで、情報の伝送が行われることが考えられる。 例えば、送信機側と受信機側の相互ともに19200b/sの伝送スピードで伝送する機能を有していても、たまたま、接続された回線の状況が行われたで、2400b/s の伝送スピードで伝送が行われた場合において、上述の従来例のようにFTT 信号を送信する)までに、概算で、42秒かかって日まうことになる。

そこで、上述のような従来の問題点に対して、本額の発明者らは、まだ、公知にされていないが、特額昭63-245103 号および特額昭63-245104号の特許出頭「画像通信方式」において以下のような提案を行った。

すなわち、1つ目の提案は、複数の伝送スピー ドで通信可能な画像通信方式において、画像情報 伝送に先立って、指定の伝送スピードでチャンネルが使用できるか否かをチェックする回線状態チェック信号(例えば、TCF信号)が伝送されると、受信機側は、該チェック信号の受信結果に悲いて送信機側に対して伝送スピードを複数の任意の段階でフォールアップ、あるいはフォールバックすることの指示を行うことを特徴とする画像通信方式のものである。

2つ目の提案は、複数の伝送スピードで通信可能な面像では、複数の伝送スピードで通信方式において、画像情報伝送に先でった。指定の伝送スピードでチャンネルが使用できるか否かをチェックする回線状態チェック信号の受信結果に基いて最適の伝送スピードを決定し、送信機側に対して、知らには、送スピードで画像情報伝送を行うことを知めてある。

上記の提案の画像通信方式によれば、例えば、 「14.4kbpsから2.4kbps にフォールバックするのに

## (課題を解決するための手段)

#### (作用)

本発明によれば、全二重通信により複数の伝送スピードで伝送するにあたり、受信側は手順信号によって受信可能な伝送スピードを送信側にまず 直言する。送信側は、受信側の上記受信可能な伝送スピードと自機の送信可能な伝送スピードとを チェックして、そのチェック結果に基いて受信側

必要な時間をかなり短縮することが可能になる。

だが、最近はいわゆる非対称モデム(この非対称とは、上りの伝送スピードと下りの伝送スピードを下りの伝送スピードが等しくないということを意味する)の開発も進んでいる。非対称モデムの最も簡単なものとしては、バックワードの信号として、トーナル信号が考えられている。

また、例えば14.4kbpsのモデムを使用すると、A4標準原稿(ページを伝送する時間は 6 秒であるので、この伝送時間を考えると画像情報伝送に先立って、指定の伝送スピードでチャネルが使用できるか否かチェックする回線状態チェック 信号(例えば、TCF 信号)を伝送するのは、時間の無駄になるという、さらに改善すべき問題点があった。

そこで、本発明の目的は、上述の点に驚み、最適な伝送スピードを決定するまでに要する時間を 大幅に激減させた画像通信方式を提供することに ある。

例えば、送受信側ともに、2400b/s . 4800b/s . 7200b/s . 9600b/s の伝送スピードで伝送を行う機能を有している場合を具体的に考えると、受信側から、まず、MSF/CSI/DIS の信号の送信を行い、送信側は、MSS/TSI/DCS の信号の送信

に引き続いて3600b/sでの、晒信号を送信する。 ここで、受信側が3600b/sでの晒信号の受信に成功した場合には、そのまま、画信号の受信を行う。従来の国信号の受信を行う。従来の国債方式に比べてほり、大では、大きな受害を送出する。また、ごり、技管等の場合には、大きな受害の場合には、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要ののののののののののでは、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要の場合には、大きな要ののののののののののののでは、大きな要のでは、大きな要ののでは、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要により、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要のでは、大きな要のような無駄な時間が短縮される。

また、受信側が、9600b/s での晒信号の受信に失敗したときには、トレーニング信号を受信している間、あるいはトレーニングの後に伝送されるユニーク信号(例えば、1秒間の「1」信号あるいは、1秒間のフラグパターン)を受信している間に、以下の指示を行っている。すなわち、伝送

ドで伝送する機能を有しているファクシミリ装置間で画信号の伝送が行われる場合に、回線状況がよい場合にはトレーニング/TCF 信号、CFR 信号の伝送が省略でき、また、回線状況が悪い場合には、値ちに、伝送可能な伝送スピードへフォールバックすることが可能になるので、最適な伝送スピードを決定するまでに要する時間が、従来例に比べて、大幅に微減するという大きな長所を有する。

今後、G3規格のファクシミリ装置の伝送スピードは、現在の4種類から7種類に増えることが予想されるが、この時には、本発明はより一層大きな効果が得られる。

## (夹施例)

以下、図面を参照して本発明の実施例を詳細に 説明する。

第1図は本発明に係る画像通信方式の概略説明 図である。本方式は全二重通信により複数の伝送 スピードで送信可能な画像通信方式において、受 スピードを1段階落して(具体的には、7200b/s の伝送スピードで)、再び、トレーニング/画信 号の伝送を試みることの指示、あるいは、伝送ス ピードを2段階落して(具体的には、4800b/s の 伝送スピードで)、再び、トレーニング/画信号 の伝送を試みることの指示、あるいは、伝送スピ --ドを3段階落して(具体的には、2400b/s の伝 送スピードで)、再び、トレーニング/画信号の 伝送を試みることの指示、あるいは、伝送スピー ドを4段階落す(具体的には、回線断にする)こ との指示のいずれかを行うことが可能である。こ れらの指示は、受信側から送信側に対して、バッ クワードチャネルによる伝送中断指示信号に引き 続いて伝送される。そして、送信側は、この指示 された伝送スピードでのトレーニング/画信号の 送信を行う。

このような助作は、12000b/s。14400b/s。 19200b/sの機能を有している場合においても、そ のまま同様に適用できる。

このように本発明によれば、複数の伝送スピー

信仰が受信可能な伝送スピードを宜言した後、送信側は該受信可能な伝送スピードと対応した伝送スピードを宣言した伝送スピードを宣言した伝送スピードを宣言して伝送を開始し、受信側はその伝送スピードでの画信号の受信を失敗したときには、送信側に対してバックワードによってその失敗した旨を伝送し、引き続いて伝送スピードを複数の任意の段階でフォールバックすることの指示を行うものである。

#### **夷施例 1**

第2図は、本発明を適用したファクシミリ装置 の一実施例を示すブロック図である。

第2図において、2は、電話網をデータ通信等に使用するため、その回線の端末に投続して、電話交換網の投続制御を行ったり、データ通信路への切替えを行ったり、ルーブの保持を行う網制御装置NCU(Network Control Unit) である。信号線2aは、電話回線である。NCU2は、信号線30aの信号を入力し、この信号レベルが「0」であれば、

電話回線を電話機例、すなわち信号線2aを信号線2bに接続する。また、NCU2は信号線30aの信号を入力し、この信号レベルが「1」であれば、電話回線をファクシミリ装置側、すなわち、信号線2aを信号線2cに接続する。通常の状態では、電話回線2aは、電話機4側に接続されている。

4は、電話機である。

6は、送信系の信号と受信系の信号を分離するハイブリッド回路である。すなわち、信号線18aの送信信号は、信号線2cを通り、NCU2を介して電話回線に送出される。また、通信相手側から送られてきた信号は、NCU2を介した後、信号線2cを通り、信号線6aに出力される。

8は、読取回路であり、送信原稿から、主走査方向1ライン分の画信号を順次読み取り、白、黒の2値を表わす信号列を作成する。この読取回路8はCCD(電荷結合素子)等の撮像素子と光学系で構成される。白、黒の2値化された信号列は、信号線8aに出力される。

10は符号化回路であり、信号線 Baに出力されて

て、信号線 10c の信号のレベルが「i」である時には、信号線 12a の信号を入力して、変調を行い、変調データを信号線 14a に出力する。

16は、公知のCCITT 勧告 V21 に基づいた変調を行う変調器である。変調器 16は、信号線 30e の手順信号を入力して、変調を行い、変調データを信号線 16a に出力する。

17はバックワード信号送信回路であり、信号線 30h にバックワード信号送信開始パルスが発生した時に、信号線 17 a にトーナル信号(例えば 3290Hzのトーナル信号)を500ms 送出する。このバックワード信号送出回路 17は、このトーナル信号の送信が終了すると、信号線 17b に終了パルスを発生する。

18は加算回路であり、信号線 i4a の信号と、信号線 i5a の信号と、信号線 i7a の信号とを入力して加算した結果を信号線 i8a に出力する。

19はバックワード信号校出回路であり、信号線 Baの信号を入力して、バックワードの信号を検出 している時には、信号線19a に信号レベル「1」 いるデータを入って、符号化 (MII (モディファイド ハコマン) 符号化あるいは、MR (モディファイド リード) 符号化) したデータを信号線10a に出力する。

12はユニーク信号発生回路であり、信号線30bにユニーク信号送出バルスが発生した時に、信号線12aにユニーク信号、すなわち、1.0秒の「1」信号を送出する。そして、このユニーク信号発生回路12はそのユニーク信号の送信が終了すると、信号線12bに終了バルスを発生する。

14は、公知のCCITT 勧告 V27ter (差動位相変調) あるいは、V29 (直交変調) に蒸づいた変調を行う変調器である。この変調器14は、信号線30dの信号を入力し、この信号の内容により伝送スピードを決定する。具体的には、信号線30dの信号が「0」、「1」、「2」。「3」に対応し、それぞれ、2400b/s 、4800b/s 、7200b/s 、9600b/s にセットされる。また、変調器14は、信号線30c の信号を入力し、この信号のレベルが「0」である時には、信号線10a の信号を入力し

の信号を出力し、バックワードの信号を検出していない時には、信号線19a に信号レベル「0」の信号を出力する。

20は、公知のCCITT 勧告V21 に基づいた復調を行う復調器である。復期器20は、信号線6aの信号を入力してV21 復調を行い、復調データを信号線20a に出力する。

22は、公知のCCITT 初告 V27ter (差動位相変調)あるいは、V29 (直交変調)に基づいた復調を行う復調器である。復調器22は、信号線6aの信号を入力して復調を行い、復調データを信号線21a に出力する。また、この復調器22は、信号線30gの信号を入力して、この信号の内容により伝送スピードを決定する。具体的には、信号線30gの信号が、信号「0」、「1」、「2」、「3」に対応し、それぞれ、2400b/s、4800b/s、7200b/s、9600b/sにセットされる。

24は復号化回路であり、信号線 22a に出力されている復調データを入力して復号化(MH(モディファイド ハフマン)復号化あるいは、MR(モデ

ィファイド リード) 仅号化) したデータを信号 線 24a に出力する。

26は、信号線 24a に出力された復号化された データを入力して順次 1 ライン毎に記録(画像形 成)を行う記録回路である。

28はユニーク信号判定回路であり、信号線30fに信号レベル「1」の信号が出力されている時に、すなわちユニーク信号の受信時に、信号線22aに出力される復類データを入力し、実際に受信したユニーク信号の時間を信号線28aに出力し、引き続いて「1」データを受信した最大時間を信号線28bに出力する。

30は、第3図(1).第3図(2) に従った(後述する) 本ファクシミリ装置全体の制御を行う制御回路である。

第1図に示した本実施例においては、送受信機とも、CCITT 勧告V27ter及びV29 の伝送方式を有しているG3規格のファクシミリ装置とする。

まず、受信機側は、初期識別信号(NSF/CSI/ DIS 信号)を送信する。受信機側が、本発明特有

側から指示する信号は、FTTnと称することとする (nは正の整数)。例えば、2段階のフォールバ ックを指示する信号はFTT2である。

受信機側あるいは、送信機側のいずれか一方が、本発明特有の機能を有していない時には、 CCITT 勧告T30 に基づいた通常の手順での画像情報伝送を行う。

 の機能を有している時には、NSF(非標準装置) 信号におけるFIF(ファクシミリ情報フィールド) の50ピット目は「1」にセットされ、本発明特有の 概能を有していない時には、NSF 信号における
FIF の50ピット目は「0」にセットされる。

そして、送信機側は、本発明を適用したファクシミリ装置であるので、受信機側からバックワードチャネル信号に引き続いて伝送スピードを指示する複数の任意の段階のフォールバック指示をうけたときには、この指示に従って動作可能のもの

. .

である.

送信機側においては、相手側の受信機のNSF信息におけるFIFの50ビット目が「1」であれば、NSS信号のFIFにおける50ビット目に「1」をセットする。すなわち、送信機側は、受信機側に対し、本発明特有の機能で動作することを写する。一方、相手受信機のNSF信号におけるFIFの50ビット目が「0」であれば、送信機側は、NSS信号におけるFIFの50ビット目を「0」にセットする。すなわち、送信機側は、受信機側に対して、本発明特有の機能で動作しないことを指示する。すなわち、この場合は従来のCCITT 勧告T30に従った一般的な手順で、ファクシミリ通信が行われる。

以下では、本発明特有の機能を送信機側と受信機側が有していた場合における説明を行う。

送信機側は、NSS/TSI/DCS 信号に続いて、トレーニング信号を、次いでユニーク信号(信号レベル「1」の信号を1秒間)を、さらに画信号をモれぞれ逐次に送信する。

信した時間が、 0.6 秒以上 0.7 秒未満であった場合はバックワード信号に続き現在の伝送スピードよりも 1 段階フォールバックしてトレーニング/ ユニーク信号と画信号を伝送することを送信機側に対して指示する信号、すなわち、FTT1信号を送信する。

また、受信機側は、連続して「1」データを受信機側は、連続して「1」デであった場合には、バックワード信号に続い、クロード信号に続い、クロード信号に続い、クロードによりも2段階フォールバックして、ることでは、対して指示する信号、すなわちには、バックワートに関係であった場合には、バックワートに対してあった場合には、バックワートに対してあった場合には、バックロールバックしてあった。では、カーには、バックロールバックに送った。では、カーには、アートに対して指示する信号、すなわち、FTT3信号を送信する。

送信機側は、バックワード信号を検出しない時

受信機側は、このトレーニング信号と、ユニーク信号を受信する。ユニーク信号の受信結果は、ユニーク信号を受信する。ユニーク信号の受信結果は、 
ユニーク信号判定回路28により判定され、連続に 
で「1」データを受信した最大時間をその判定 
定をでいるので、ユニーク信号 
の時間は、1.0 秒と 
はまってもので、ユニーク信号 
利定回路 
と8では、 
では、エニーク信号 
の時間は、1.0 秒と 
はまってが、 
など、連続してデータを受信した最大時間で行うを 
は、 
なのに 
、 
なので、 
など、 
ので、 
など、 
のを対した 
のに 
など、 
など、 
など、 
なが、 
なが、

例えば、受信機側は、連続して「1」データを受信した最大時間が、例えば0.7 秒以上であった場合はこの伝送スピードでの画像情報伝送を続行し、ユニーク信号以降に伝送される画像情報(画信号)の受信を行う。

だが、受信機側は、連続して「1」データを受

には、そのまま1ページの画信号の送信を終了す る。また、送信機側は、バックワード信号に続い てFTT1信号を受信した時には、現在のスピードよ りも1段階、フォールバックしたことを宣言した NSS/TSI/DCS 信号と、1段階フォールバックした トレーニング/ユニーク信号と画信号を送信す る。また、送信機側は、バックワード信号に続い てFTT2信号を受信した時には、現在のスピードよ りも2段階フォールバックしたことを宣言した NSS/TSI/DCS 信号、および.2 段階フォールバック したトレーニング/ユニーク信号と面信号を送信 する。また送信機側は、バックワード信号に続い てFTT3信号を受信した時には、現在のスピードよ りも、3段階フォールバックしたことを宣言した NSS/TSI/DCS 信号と3段階フォールバックしたト レーニング/ユニーク信号と面信号とを順次送信 する。さらに、送信機側は、指定された段数のフ ォールバックが不可能の時には、DCN (回線切 断)信号を送信する。

それ以後の手順は、従来のCCITT 勧告T30 に基



づいた手順によりファクシミリ伝送が行われ る。

第3図(1).第3図(2) は、第2図に示した制御 回路10が実行すべき制御手順を示す流れ図であ ス

次のステップ542 においては、信号線30a に信号レベル「0」の信号を出力し、信号線2aを信号線2bに接続する。すなわちCML(Connect Modem to Line)をオフする。

次いでステップ 544 において、ファクシミリ送信が選択されたか否かが判断される。ファクシミリ送信が選択されると、ステップ 548 に進む。また、ファクシミリ送信が選択されていないと、ステップ 546 に進む。

ステップ S 4 6 においては、ファクシミリ受信が 選択されたか否かが判断される。ファクシミリ受 信が選択されると、第 3 図 (2) に示すステップ S 8 8 に進む。また、ファクシミリ受信が選択され

NSS 信号を送信する場合には、NSS 信号における FIF の50ピット目を「0」に設定する。

次のステップ 85% では、画信号の伝送を行う

次のステップ S58 では、後手順を行う。その後、ステップ S42 に戻る。

上述のステップ 554 からステップ 558 までは、 本発明特有の機能を使用しないで、従来の CCITT 勧告 TJO に従ったプロトコルでのファクシミリ通信が行われる。

ステップ S60 においては、受信機側と、送信機側の有している最高スピードに DCS (デジタル命令信号) を設定する。また、前記のスピードを指定する信号を信号線 30d に出力し、高速データの送信スピードを最高スピードに設定する。

次のステップ562 においては、NSS/TSI/DCS 信号の送信を行う。ここで、NSS 信号におけるFIFの50ビット目は「1」にセットする。

次のステップ S 64 においては、回線状態をチェックするためのトレーニング、およびユニーク信

ていないと、ステップS44 に戻る。

ステップ 548 においては、信号線 30a に信号レベル「1」の信号を出力し、信号線 2aを信号線 2cに接続 (CMLをオン) する。

次のステップ550 では、前手順を行う。

次のステップS52 においては、NSF 信号におけるFIF の50ビット目は「1」であるか否かで信号か、するりち、相手側の受信機が、トレーニング信号の伝送に先立ってほされるエニにクク信号の伝送により、受信に失敗した中心を複数の任意の段階で、フォートを複数の任意の段階で、フォートを複数の任意の段階で、おいては、クを指示できる機能(本発明特有の機能号により、すなわち、上記のット目が「1」、すなわち、上記のット目が「1」、すなわち、上記のット目が「1」、すなわち、上記のット目が「1」、すなわち、上記のット目が「1」、すなわち、上記のでは、ステットのものに進む。また、NSF 信号のFIF の50ビット目が「0」、すなわち、相手側の受信機が上記のが第明特有の機能を有していない場合には、ステップS54 に進む。

ステップ S54 では、前手順を行う。ここで、

号を送信する。

次のステップ S 6 5 では、 画信号の送信を行

続くステップ 586 においては、 画信号の送信が終了したか否かが判断され、 画信号の送信が終了するとステップ 570 へ進み、 画信号の送信がまだ終了していないとステップ 568 に進む。

ステップ 5 6 8 においては、バックワード信号を 受信したか否かが判断される。バックワード信号 を受信すると、ステップ 5 7 8 に進み、バックワー ド信号を受信していないと、ステップ 5 6 5 に戻 る。

ステップ 570 においては、次原稿があるか否かが判断される。次原稿がある場合には、ステップ 574 に進み、次原稿がない場合には、ステップ 572 に進む。

ステップ S72 では後手順を行う。その後、ステップ S42 に戻る。

ステップ S74 においては、モードチェンジがあるか否かが判断される。モードチェンジがある場

合には、ステップ S62 に戻る。モードチェンジがない場合には、ステップ S76 に進む。

ステップ S76 においては、受信機側から、ユニーク信号の送信要求があるか否か、具体的には、例えば、RTP(リトレーン肯定)信号あるいはRTN(リトレーン否定)信号を受信したか否かが判断される。受信機側から、ユニーク信号の送信要求がある場合には、ステップ S62 に戻る。受信機側から、ユニーク信号の送信要求がない場合には、ステップ S77 に進む。

ステップ S77 においては、トレーニング信号の 送信を行う。

ステップ S78 においては、FTTn(n は、本実施例においては、1 または2 または3 とする)を受信したかが判断される。n は上記の数に制約されるものでないことは勿論である。FTTnを受信した場合には、ステップ S80 に進む。また、FTTnを受信していない場合には、ステップ S86 に進む。

ステップ S80 においては、現在の伝送スピードから、 n 段階のフォールバックが可能であるか否

を複数の任意の段階で、フォールバックを指示できる機能を有している場合であるとしたので、 NSF 信号におけるFIF の50ビット目には、「1」 がセットされる。

次のステップS92 においては、NSS 信号におけるFIF の50ピット目が「1」であるか否か、すなわち、本発明特有の機能を送信機側が有しているか否かが判断される。NSS 信号のFIF の50ピット目が「1」、すなわち、本発明特有の機能を送信機側が有している場合には、ステップS100に進む。NSS 信号のFIF の50ピット目が「0」、すなわち、本発明特有の機能を送信機側が有していない場合には、ステップS94 に進む。

ステップS94 では、前手順を行う。

続くステップ S96 では、画信号の受信を行う。

さらに次のステップ 598 では、後手順を行う。

これらのステップ S 9 4 からステップ S 9 8 までは、本発明特有の機能を使用しないで、従来の

かが判断される。それが可能である場合には、ステップ S82 に進み、可能でない場合には、ステップ S86 に進む。

ステップ S82 においては、現在の伝送スピードから n 段階 フォールバック した伝送スピードの DCS (デジタル命令信号) を設定する。また、この 伝送スピードを指定する DCS 信号を信号線 30d に 出力するとともに、高速データの伝送スピードを 現在の伝送スピードから n 段階、フォールバック したスピードに設定する。

ステップ S 8 6 においては、 D C N (切断コマンド) 信号を送信する。 その後、 ステップ S 4 2 に 戻

第3図(2) に示すステップ S88 においては、信 号線30a に信号レベル「1」の信号を出力し、信 号線2aを信号線2cに接続(CNLをオン) する。

次のステップ 590 では、前手順を行う。ここで、受信機側はトレーニング信号の直後で、 画信号の伝送に先立って送信されるユニーク信号の受信結果により、受信に失敗した時に伝送スピード

CCITT 勧告T30 に従ったプロトコルでのファクシミリ通信が行われる。その後、ステップS42 に戻る

一方、ステップ S100においては、トレーニング信号の直後に送信されるユニーク信号を受信する。このユニーク信号の受信終了後に、信号線20b の信号を入力し、連続して「1」データを受信した最大時間を認識し、この時間を次のステップ S102、S104、S106でチェックし、このチェック結果に基づいて、次の伝送モードの決定を行う。この決定は、本発明の最大の特徴の1つである。すなわち、この決定により回線状況が悪い時に、短時間で、次の伝送スピードまでのフォールバックが可能となる。

ステップ S102、S104、S106においては、連続して「1」データを受信した最大時間を判断し、その判断結果によりその最大時間が、0.7 秒以上の時には、ステップ S102からステップ S118へ進んでその現在の伝送ビードでの画信号の受信を行い、その最大時間が0.6 秒以上0.7 秒未満の時には、

ステップ \$104からステップ \$108へ進んで1段階フォールバックしたユニーク信号の受信へ向かい、その最大時間が 0.5 秒以上 0.6 秒未満の時には、ステップ \$106からステップ \$112に進んで2段階フォールバックしたユニーク信号の受信へ向かい、その最大時間が 0.5 秒未満の時はステップ \$106からステップ \$114に進んで3段階フォールバックしたユニーク信号の受信へと向かう。

すなわち、ステップ S108 においては、受信機側は送信機側にバックワード信号と、「段階フォールバックしたトレーニング/ユニーク信号を NSS/TS1/DCS 信号に続いて送信することを指示する FTT1信号とを送信する。

次のステップ S!!Oでは、前手順を行い、ステップ S92 に戻る。

また、ステップ S112においては、送信機側にバックワード信号と、2段階フォールバックしたトレーニング/ユニーク信号をNSS/TSI/DCS 信号に続いて送信することを指示する FTT 2信号とを送信する。

送信後に、ステップ S128に進む。 受信機側が、トレーニング / ユニーク信号を再び 受信したくない時には、その旨の信号を送信後にステップ S118に戻る。

ステップ S128では、中間手順を行う。その後ステップ S92 に戻る。

## 夹施例 2

前記実施例においては、任意の複数段階のフォールバックをすることしか述べていなかった。しかし、現在伝送されている回線状態チェック信号(具体的には、TCF信号)よりも高い伝送スピードで伝送を行う機能を送受信機が有している場合に、回線状態チェック信号(具体的には、TCF信号)の受信状況が非常に良好な場合は、その受信状況の程度に応じて、任意の復数段階のフォールアップを指示してもよい。

例えば、受信機がRTN 信号あるいはRTP 信号を送出した場合、あるいは、送信機がEOM (メッセージ終了) 信号を送出した場合等に、また複数枚の

また、ステップ SII4においては、送信機側にバックワード信号と、3 段階フォールバックしたトレーニング/ユニーク信号をNSS/TSI/OCS 信号に続いて送信することを指示する FTT3信号とを送信する。

ステップ5118は、画信号の受信を行う。

次のステップ 5120においては、次ページがあるか否かが判断される。次ページがある場合には、ステップ 5124に進み、次ページがない場合には、ステップ 5122に進む。

ステップS122では、後手順を行う。その後、ステップS42 へ戻る。

ステップ S124においては、モードチェンジがあるか否かが判断される。モードチェンジがある場合には、ステップ S128に進む。モードチェンジがない場合には、ステップ S126に進む。

ステップ 5126 においては、受信機側がトレーニング/ユニーク信号を再び受信したいのか否かが 判断される。受信機側が、トレーニング/ユニー ク信号を再び受信したい時には、その要求信号を

原稿を伝送している間に、回線状態チェック信号(具体的には、ユニーク信号)を伝送する場合に、本実施例のフォールアップ指示を使用することが可能である。以下では、回線状態チェック信号(具体的には、ユニーク信号)を受信した時においてn段階のフォールアップを指示する信号としては、CFRnと称する(nは正の整数)。例えば、1段階のフォールアップを指示する信号は、CFR1である。

送信機側は、ユニーク信号を送出後に、バックワード信号に引き続いてn段階のフォールアップ指示信号CFRnを受信した時には、再びNSS/TSI/DCS 信号に続いてフォールアップした伝送スピードでのトレーニング/ユニーク信号と晒信号の送信を行う。

また、前記実施例においては、受信機側は、ユニーク信号を受信した時に、連続して「1」データを受信した時間が、0.7 秒以上の時間の時は、この伝送スピードで画伝送を行った。また、連続して「1」データを受信した時間が0.6 秒以上

0.7 秒未満の時には、1 段階フォールバックした ことを宣言したNSS/TSI/DCS 信号を送信して1段 関フォールバック したトレーニング/ユニーク信 号と画信号を伝送することを送信機に指示する FTT!信号を送信し、連続して「1」データを受信 した時間が、0.5 秒以上0.6 秒末満の時には、2 段階フォールバックしたことを宣言したNSS/TSI/ DCS 信号を送信して2段階フォールバックしたト レーニング/ユニーク信号と面信号を伝送するこ とを送信機に指示するFTT2信号を送信し、連続し、 て「1」データを受信した時間が、0.5 秒未満の 時には3段階フォールパックしたことを宣言した NSS/TSI/DCS 信号を送信して3段階フォールバッ クしたトレーニング/ユニーク信号と画信号を伝 送することを送信機側に指示するFTT3信号を送信 した。また、指定された段数のフォールバックが 不可能の時には、送信機側はDCN(回線切断倍 号)を送信している。

しかし、受信機側では、連続して「0」または : 「1」データを受信した時間が、0.7 秒以上の堪

ップが送信機側で不可能の時には、送信機側は最高スピードでの伝送を試みる。すなわち、現在伝送しているスピードが最高位の場合は、CFRn(nは0、1、2…)は、送受信機ともにCFROと同じ信号とみなす。CFROは、現在の伝送スピードと同一のスピードでの伝送を表わしている。

#### 夹施例3

前記実施例においては、伝送スピードは、 2400b/s 、4800b/s 、7200b/s 、9600b/s 、すな わち、CCITT 勧告 V27 ter.、V29 で規定されている ものについて伝送するものであった。

しかし、CC1TT 勧告 V33 で、 暫定勧告となった 12000b/s, 14400b/s. および今後勧告化が予想される19200b/sの伝送スピードに対しても、前記実施例を適用することは可能である。

ただし、現在のCCITT 勧告T30 においては、 12000 b/s , 14400b/s, 19200b/sの伝送スピード のピットがDIS/DTC/DCS 信号にアサインされてい ないので、現時点では非標準機能を表わす信号、 合は、以下に述べる制御手順を行うようにすれば、上記のフォールバック機能に加えて、簡単にフォールアップ指示もできる。

例えば、受信機側では、連続して「0」データ を受信した時間が、0.7.秒以上0.8 秒未満の時 は、この伝送スピードで画信号の受信を引き続い て行う。また、連続して、「1」データを受信し た時間が、0.8 秒以上0.9 秒未満の時には、バッ クワード信号に引き続いて!段階フォールアップ したことを寡言したNSS/TSI/DCS 信号を送信し て、次いで1段階フォールアップしたトレーニン グ/ユニーク信号と画信号を伝送することを送信 機に指示するCFR1信号を送信する。また、連続し て、「1」データを受信した時間が、0.9 秒以上 の時は、バックワード信号に引き続いて2段階フ ォールアップしたことを宜言したNSS/TSI/BCS 信 号を送信して、次いで2段階フォールアップした トレーニング/ユニーク信号と画信号を伝送する ことを送信機側に指示するCFR2信号を送信する。 ここで、受信機側で指定された段数のフォールア

具体的には、NSF/NSC/NSS 信号にビットアサインを行う必要がある。

### 

前記実施例においては、本発明の特有の機能を有しているか否かのネゴシエイションは、非標準機能を表わす信号、具体的には、NSF/NSC/NSS 信号の特定ビット位置にビットアサインすることによるというものであった。しかし、この本発明特有の機能が、LCCITT の会合の場で、将来勧告化されるならば、DIS/DTC/ACS 信号にビットアサインしてもよいことは勿論である。

### 夹施例 5

前記夷施例においては、回線状態チェック信号を受信後に、その伝送スピードでの画像情報伝送の指示、及び、複数の任意の段階でのフォールアップの指示、及び、複数の任意の段階でのフォールバックの指示については、復調されたユニーク信号のデータにより判断した。すなわち、モデム

が、データを復調した。 
 での「0」と「1」のデータに基づいて上述の指示を行う際の判断をしている。しかし、この判断方法としては、これ以外に非常にたくさんの方法が考えられる。 すなわち、例えばモデム側で、誤差信号の大きさ(レベル)をチェックして、この誤差信号の大きさにより、上記の指示を行う際の判断をしてもよい。

以下に、モデム側で、上記の指示の判断をする場合の一例を述べる。

第4図は本発明を実施した自乗譲差累析器付の PLL(フェーズロックルーブ) 自動等化器の回路構 成例を示すブロック図である。

また、第5図は第4図の等化器300 のみの詳細構成例を示したブロック図である。

また、第6図は第4図のI.D.F. (Integrat and Dump Filter) 313 のみの構成例を表示したブロック図である。

第4図において、R」は復調複素信号であり、受信系の復調部(図示しない)から供給される。
300 は回線等化器であり、回線上で歪を受けたデ

設計者が設定した回数(Nボー周朋分)だけ、架積されてQuとして外部へ出力される。このQuの値は回線等化率が良く、回線雑音量が少なければ零の値に近づく。逆に、回線等化率が悪く、回線雑音量が多ければQuの値は増大する。

次に、第4図中の破線で囲まれた位相制御部の 説明をする。

109 は割算器であり、乗算器303 の出力  $^{2}$  に 複算器311 の出力  $^{2}$  に 割算して、近似的に  $e^{-1}(\theta^{-1}-\theta^{-1})$  を求める。308 は虚郎抽出器であり、割算器309 の出力  $e^{-1}(\theta^{-1}-\theta^{-1})$  を処理して、  $\sin((\theta_{-1}-\theta_{-1}))$  を出力する。この  $\sin((\theta_{-1}-\theta_{-1}))$  は  $\theta_{-1}\approx \theta_{-1}$  の時に近似的に  $\theta_{-1}=\theta_{-1}$  に 等しくなる。306 は通常の PLL (フェーズロックルーブ) の 構成要素である VCO (電圧制御発振器) であり、307 はローバスフィルタ (L.P.F) である。 両回路306、307 は入力位相誤差をキャンセルするための位相値  $-\theta_{-1}$  を複素数発生器105 に対して出力する。302 は複素数発生器であり、  $e^{-1}$  を出力する。304 は複素共役発生器である。 複素数発生

一夕(復調復素信号)Riを元の発信状態にならしめる回路である。Yi=Aie<sup>181</sup>は等化器300 のi番目の出力を極座標表現したものである。

301 は延算器であり、複素数発生器305 の出力 e<sup>-Jel</sup> と等化器300 の出力Y<sub>1</sub>= A<sub>1</sub>e<sup>Jel</sup>を掛け合わして Z<sub>1</sub>= Y<sub>1</sub>e<sup>-Jel</sup> = A<sub>1</sub>e<sup>J(el-pl)</sup> として出力する。

310 は判定器であり、乗算器303 の出力である 受信信号点から最も近い距離にある符号点 Â.1 を判 定する。311 は減算器であり、上記の受信信号点 から判定点を被算して誤差信号E.1 = Z.1 = Â.1 を出力 する。この誤差信号E.1 は乗算器301 により引き続いて複素数発生器302 の出力e<sup>101</sup>と掛け合わされ て、E.1 e<sup>101</sup>が得られ等化器300 にフィードバック される。ここで、e<sup>101</sup>は位相補正量である。

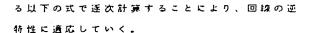
一方、減算器 311 の出力(誤差信号) E<sub>1</sub> = Z<sub>1</sub> = A<sub>1</sub>は絶対値の 2 乗回路 312 を経て、1.0.F.313 に入力される。この絶対値の 2 乗回路 312 では受信信号点と判定点との距離の 2 乗が求められる。引き続いて、1.0.F.313 では 2 乗回路 312 の出力が

器 305,302 から出力された e - JФ1, c JФ1はそれぞれ 乗算器 303 と 301 の入力となって、系金体の位相 誤差を打ち消す働きをしている。

次に、第5図を参照して上述の等化器300 の詳細について説明する。この等化器300 は一般的なトランスパーサルフィルタである。ここで、400 は受信データ(復調複素信号)R」を一定時間遅延させる遅延素子。401 は同図の図而上で真上の位置の遅延受信データとそれぞれ乗算器402 において乗算される対象のタップゲイン [C-n ~ Cn] である。

また、403 は各乗算器402 から出力された遅延 受信データとタップゲインとの乗算結果の総和を とる加算器であり、その加算結果は等化器出力信 号Y」として第4図の乗算器303 に出力される。よ って、この出力信号Y」は次式の関係となる。

本等化器300 は、受信データRiに基づいて各タップゲインをMSE 法(Mean Square Error法) によ



 $C_{\mathcal{L}}$   $^{(*)} = C_{\mathcal{L}}$   $^{(*)} - \alpha$   $B_{1-\mathcal{L}}$   $^{(*)}E_{1}e^{j\Phi_{1}}$  ... (2) 式  $C_{\mathcal{L}}$   $^{(*)}: i+1$  回目に計算されるタップゲ

E<sub>1</sub>e<sup>j Φ1</sup>: 第 4 図における乗算器 301 からの フィードバック信号

α : 収束係数(一般にα(1)

次に、第 6 図を参照して1.0.F.313 を説明する。ここで、500 は加算器。501 は遅延器。502 はサンプラである。

まず、加算器 500 において、第4図に示す絶対値の二乗回路 312 の出力が遅延器 501 の出力と加算される。この加算動作は 2 乗回路 312 の出力周期、すなわち各ボー周期毎に繰り返される。サンプラ 502 では設計者が決めた値 N 毎に加算器 500 の出力がサンブルされて、引き続いてこのサンブル出力に同期して遅延器 501 の値が初期化される。従って、I.D.F.313 の回路では絶対値の 2 乗回路 312 の出力が N 個分案積加算して出力される

も大きければ伝送速度として7200bps を選択する。従って、上記の方法を用いれば1回のトレーニングで伝送速度を決定することができる。

また、シミュレーションによって等化器の出力が発散する時の値をシミュレーションによって求めておき、その値をTallとおけば、1.0.F.313 の出力QLの値がTallとりも大きい時には等化器のタップ係数をセーブし、リトレーニングに移ることも可能である。

V27terセグメント5においても上述の方法が適用可能である。また、14.4kbps。19.2kbpsといった超高速モデムにおいては伝送速度が多数存在するが、本面像通信方式を用いれば原理的に1回のトレーニングで最適伝送速度を決定できる。

(2) ユニーク信号を使用する方法

本発明実施例においては、トレーニング信号に続いてユニーク信号としてスクランブルされた
「1」を送出するが、この期間中に自乗誤差累積値(を求めることもできる。この場合は、前述の
(1) の方法よりも累積回数が長くとれるので、よ

こととなる.

最後に、これまで説明してきた自乗誤差累積器付のPLL 自動等化器により等化率を判定し、その判定結果により伝送速度を決定する2種類の方法を以下に説明する。

#### (1) トレーニング中に実施する方法

CCITT 勧告 V27 terセグメント 5 (連続 \* 1 \* をスクランブルした信号 851)、ならびに V29 セグメント 4 (スクランブルされたデータ \* 1 \* 4851)を使用して、それぞれ第 6 図における集積回数 Nをそれぞれ B 、48に設定する。

V29 セグメント 4 を使用した場合を例に挙げる。まず、V29 モデムの誤り率V.S.SN比曲線を描き、ユーザ許容誤り率に対する S/N 比を求める。このようにして求められた S/N 比に対する自乗誤差累積値 QLをシミュレーションによって求める。このシミュレーションで求められた値を Tnとする。実際のファクシミリ 通信において 1.D.F.313 の出力 QLの値がその Tnよりも小さければ、伝送速度として 9600bps を選択し、また QLの値が Tnより

り正確に等化率を判定することができる。この方法を使用する場合にも、上記の(1) の方法と同様にスレシホールドTinをシミュレーションによって求める。

#### 実施例 6

交信相手先に対応して、過去の交信結果に基づいて、最初の画伝送の伝送スピードの決定を行ってもよい。

### 夹施例7

受信機側は、定められた伝送スピードでの画信号伝送の受信に失敗した時に、バックワードにより、送信機側にその旨を通知し、引き続き、最適な伝送スピードを送信機側に通知してもよい。

### 英施例 8

前記実施例においては、受信命令信号(具体的には、MSS/TSI/DCS 信号)は、CCITT 勧告V21 に基づいて、100b/sで伝送するものであった。しか

し、これらの情報は、画像情報伝送時に、トレーニング信号に引き続いて高速データで送信し、その後に、画像情報を伝送してもよい。

#### 夹筋例 9

受信機は定められた伝送スピードでの画信号の 受信に失敗した時に、送信機に対してトーナル信 号のバックワードチャネルにより送信機の伝送を 中断させ、次いでFSX 信号 (例えば300b/sの信 号)により、複数の任意の段階でフォールバック あるいは、フォールアップを指示するようにして もよい。

#### **爽施例10**

前記実施例では、バックワード信号に続いて FTTnを受信した時に、NSS/TSI/DCS 信号に続いて トレーニング信号/ユニーク信号/画信号の送信 をするようにしたが、この場合、NSS/TSI/DCS 信 号は省略してもよい。

以上説明したように、本発明の各実施例による

信号が送信される。その後、3段階フォールバックした(すなわち2400b/s の)トレーニング/ユニーク信号・画信号が送信機側から受信機側へ伝送され、通信が成功した例である。従来のファクシミリ装置で2400b/s にフォールバックした場合の第7図(2) と本例の第8図(2) とを比較すると本発明実施例は従来よりも格段に手類が短縮されており、本発明実施例の優れていることは明らかである。

また、今後はG3規格のファクシミリの伝送スピードが、現在の4種類から 7 種類に増えることが予想されるが、この時には、本発明の適用によりより一層の大きな効果が得られる。

#### (発明の効果)

以上述べたとおり、本発明によれば、受信側は 送信側が宣言した伝送スピードでの受信に失敗し た時には、伝送スピードを複数の任意の段階でフェールバックすることの指示を知らせる構成とし てあるので、最適な伝送スピードを決定するまで と、複数の伝送スピードで伝送する機能を有しているファクシミリ装置間で、伝送が行われる場合、回線状況がよい場合には、トレーニング/TCF 信号。CFR 信号の送受信が省略でき、また、回線状況が悪い場合には、直ちに、その伝送スピードへフォールバックすることが可能になる。これにより、最適な伝送スピードを決定するまでに要する時間が、従来に比べて大幅に敵滅するという大きな長所を有する。

この具体的な一例をある図(1).(2) に示す。 第 8 図(1).(2) においては、送受信機ともに、 2400b/s , 4800b/s , 7200b/s , 9600b/s の伝送 スピードで伝送する機能を有しているものとする。

第8図(1) は、回線状況がよく、Tr/TCF信号。 CFR 信号を省いて伝送を行った例である。

第 8 図 (2) では、送信機側から最初 9600b/sで、トレーニング/ユニーク信号が送信されるが回線状況が悪いので、受信機側からバックワード信号の送出後に、3 段階のフォールバックの指示

に要する時間を大幅に減少させることができる。

### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の概略構成を示す図、

第2図は木発明を適用したファクシミリ装置の 一実施例のブロック図、

第3図(1).(2) は、第2図に示した制御回路10 が実行すべき制御手順を示す流れ図、

第4図は本発明実施例の自乗誤差累積器付PLL 自動等化器の構成を示すブロック図、

第 5 図は第 4 図の等化器 100 のみの構成例を示すブロック図、

第 6 図は第 4 図の I.D.F.J13 のみの構成例を示すブロック図、

第7図(1)、(2) は従来のファクシミリ装置の通信制和手順の一例を示す図、

第8図(1)、(2) は本発明を適用したファクシミリ装置の通信制御手順の一例を示す図である。



12…ユニーク信号発生回路、

14… V27 terあるいは V29 変調器、

16 ··· V21 変調器、

17 … バックワード信号送信回路、

19…バックワード信号検出回路、

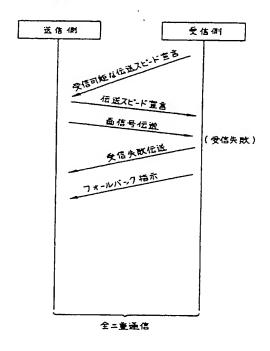
20--- V21 復調器、

22--- V27 terあるいは V29 復調器、

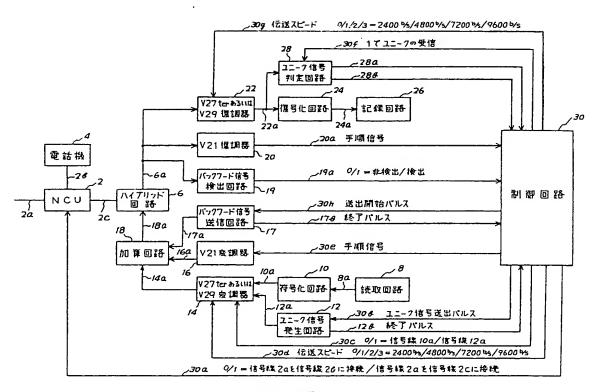
28…ユニーク信号判定回路、

300 … 等化器、

313 --- 1 - D - F .



第 1 図



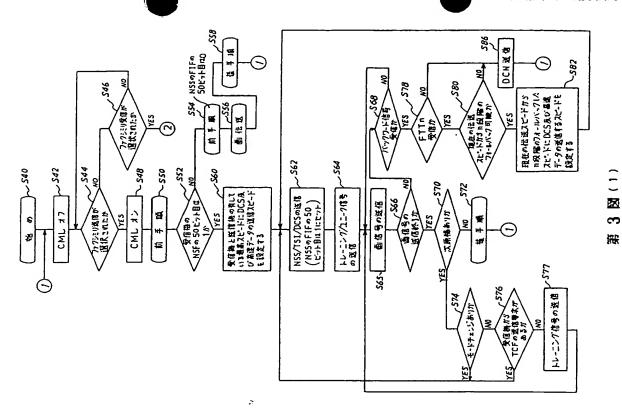
第 2 図

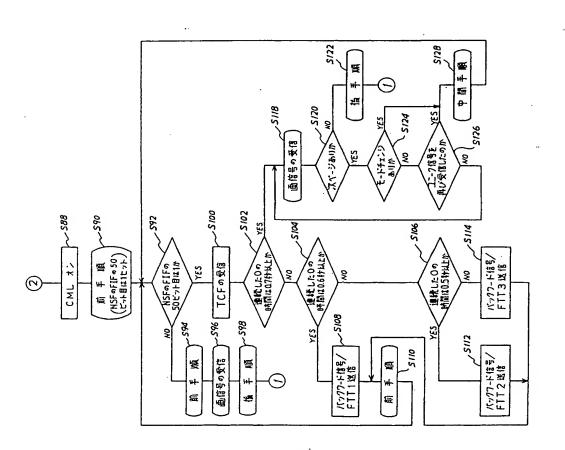
က

(2) **X** 

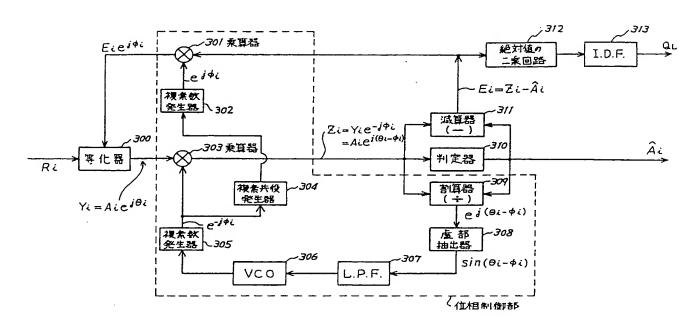
က

끯

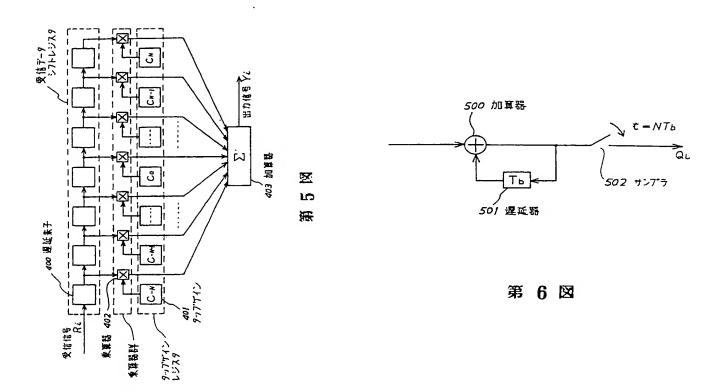


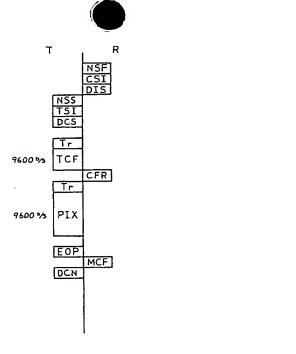


-41i-



第 4 図





T R

NSF
CSI
DIS

NSS
TSI
DCS

Tr
ATTACH
AND MACE
DCN

ROSF
CSI
DIS

NSS
TSI
DCS

PIX

第8四(1)

第7図(1)

